

10/592938

# Document made available under the Patent Cooperation Treaty (PCT)

International application number: PCT/JP2006/300889

International filing date: 20 January 2006 (20.01.2006)

Document type: Certified copy of priority document

Document details: Country/Office: JP  
Number: 2005-014019  
Filing date: 21 January 2005 (21.01.2005)

Date of receipt at the International Bureau: 13 April 2006 (13.04.2006)

Remark: Priority document submitted or transmitted to the International Bureau in compliance with Rule 17.1(a) or (b)



World Intellectual Property Organization (WIPO) - Geneva, Switzerland  
Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle (OMPI) - Genève, Suisse

日 本 国 特 許 庁  
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日  
Date of Application: 2 0 0 5 年 1 月 2 1 日

出 願 番 号  
Application Number: 特 願 2 0 0 5 - 0 1 4 0 1 9

パリ条約による外国への出願  
に用いる優先権の主張の基礎  
となる出願の国コードと出願  
番号

The country code and number  
of your priority application,  
to be used for filing abroad  
under the Paris Convention, is

J P 2 0 0 5 - 0 1 4 0 1 9

出 願 人  
Applicant(s): 松下電器産業株式会社

2 0 0 6 年 3 月 2 9 日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office.

中 嶋



【書類名】	特許願
【整理番号】	7047960057
【あて先】	特許庁長官殿
【国際特許分類】	B06B B81B B82B
【発明者】	
【住所又は居所】	大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器産業株式会社内
【氏名】	中西 淑人
【特許出願人】	
【識別番号】	000005821
【氏名又は名称】	松下電器産業株式会社
【代理人】	
【識別番号】	100115107
【弁理士】	
【氏名又は名称】	高松 猛
【電話番号】	03-5561-3990
【選任した代理人】	
【識別番号】	100108589
【弁理士】	
【氏名又は名称】	市川 利光
【電話番号】	03-5561-3990
【選任した代理人】	
【識別番号】	100119552
【弁理士】	
【氏名又は名称】	橋本 公秀
【電話番号】	03-5561-3990
【手数料の表示】	
【予納台帳番号】	247694
【納付金額】	16,000円
【提出物件の目録】	
【物件名】	特許請求の範囲 1
【物件名】	明細書 1
【物件名】	図面 1
【物件名】	要約書 1
【包括委任状番号】	0412285

【書類名】特許請求の範囲

【請求項 1】

相対的に弱いばね力で復元可能な少なくとも第 1 の梁の変位に基づいてオン・オフする第 1 の電気機械スイッチと、相対的に強いばね力で復元可能な少なくとも第 2 の梁の変位に基づいてオン・オフする第 2 の電気機械スイッチとを備え、

初期状態において上記第 1 の電気機械スイッチがオフであり、上記第 2 の電気機械スイッチがオンであることによりオフ状態となっているようにした電気機械スイッチ。

【請求項 2】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記初期状態から、駆動力の印加及び解除のいずれかにより前記第 1 の梁が高速に変位して前記第 1 の電気機械スイッチが高速応答してオンになることにより、高速にオン状態となるように構成した電気機械スイッチ。

【請求項 3】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の電気機械スイッチ及び前記第 2 の電気機械スイッチがともにオンであるとき、前記第 1 の梁及び前記第 2 の梁の変位を同時に解消させ、前記第 2 の梁が強いばね力のために高速に復元動作して前記第 2 の電気機械スイッチが高速にオフとなることにより、高速にオフ状態になる電気機械スイッチ。

【請求項 4】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 2 の梁が前記第 2 の電気機械スイッチをオフにしたことにより固有振動を開始し、前記第 2 の電気機械スイッチをオフにしている変位位置近傍まで戻ってきたときに、印加及び解除のいずれかによる駆動力で前記第 2 の梁をラッチする電気機械スイッチ。

【請求項 5】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁の変位及び前記第 2 の梁の変位の少なくとも一方が、静電力に基づくものである電気機械スイッチ。

【請求項 6】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁の変位及び前記第 2 の梁の変位の少なくとも一方が、電磁力に基づくものである電気機械スイッチ。

【請求項 7】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁の変位及び前記第 2 の梁の変位の少なくとも一方が、圧電効果によるものである電気機械スイッチ。

【請求項 8】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁の変位及び前記第 2 の梁の変位の少なくとも一方が、熱膨張によるものである電気機械スイッチ。

【請求項 9】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁及び前記第 2 の梁が空隙を介して平行に対面する共通の固定電極を有しており、この固定電極と前記第 1 の梁とで前記第 1 の電気機械スイッチを構成し、この固定電極と前記第 2 の梁とで前記第 2 の電気機械スイッチを構成する電気機械スイッチ。

【請求項 10】

請求項 9 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁及び前記第 2 の梁の各固有振動の最大振幅よりも小さくなるように前記固定電極との空隙を設定した電気機械スイッチ。

【請求項 11】

請求項 9 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の電気機械スイッチがオンであって前記第 2 の電気機械スイッチがオンであるときのみオン状態となる電気機械スイッチ。

【請求項 1 2】

請求項 1 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁と前記第 2 の梁とを平行に配設するとともに、前記第 2 の梁よりも相対的に弱いばね力で復元可能な第 3 の梁を平行にして設けており、前記第 1 の梁と前記第 2 の梁とで前記第 1 の電気機械スイッチを構成し、前記第 2 の梁と当該第 3 の梁とで前記第 2 の電気機械スイッチを構成した電気機械スイッチ。

【請求項 1 3】

請求項 1 2 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁及び前記第 3 の梁と前記第 2 の梁との空隙を、前記第 2 の梁の固有振動の最大振幅に基づいて形成した電気機械スイッチ。

【請求項 1 4】

請求項 1 2 記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の梁、前記第 2 の梁及び前記第 3 の梁のいずれの変位も解消しているとき、メカニカルブロープにより前記第 2 の梁を前記第 3 の梁に近づけるとともに、駆動力の印加及び解除のいずれかにより第 3 の梁を変位させて当該第 2 の梁をラッチする電気機械スイッチ。

【請求項 1 5】

請求項 1 乃至 1 4 のいずれかに記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の電気機械スイッチ及び前記第 2 の電気機械スイッチが、気圧が大気圧と異なる環境下に置かれている電気機械スイッチ。

【請求項 1 6】

請求項 1 乃至 1 4 のいずれかに記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の電気機械スイッチが、所定のアイソレーションを得るのに要するまでに必要な時間だけ、前記第 2 の電気機械スイッチがオフとなる電気機械スイッチ。

【請求項 1 7】

請求項 1 乃至 1 4 のいずれかに記載の電気機械スイッチであって、

前記第 2 の梁の固有振動による周期が、前記第 1 の梁が十分にアイソレーションを得るための位置に達する時間と、同じである電気機械スイッチ。

【請求項 1 8】

請求項 1 乃至 1 4 のいずれかに記載の電気機械スイッチであって、

前記第 2 の梁の固有振動による周期が、前記第 1 の梁が十分にアイソレーションを得るための位置に達する時間より長い電気機械スイッチ。

【請求項 1 9】

請求項 1 乃至 1 4 のいずれかに記載の電気機械スイッチであって、

前記第 2 の梁の固有振動による周期が、前記第 1 の梁が十分にアイソレーションを得るための位置に達する時間より短い電気機械スイッチ。

【請求項 2 0】

請求項 1 に記載の電気機械スイッチであって、

前記第 1 の電気機械スイッチがオンであって、信号を通過状態から遮断状態にスイッチングさせる場合は、前記第 1 の梁が所定のアイソレーションを得るために必要な位置に到達するまでの間に、前記第 2 の梁が、所定の時間内に、必要アイソレーションを得るための位置に到達し、かつ、再び元のラッチ状態に戻るよう構成された電気機械スイッチ。

【書類名】明細書

【発明の名称】電気機械スイッチ

【技術分野】

【0001】

本発明は、マイクロ・エレクトロメカニカル・システムズ・スイッチ(以下、「MEMSスイッチ」という)に関し、特に低駆動電圧で高速な応答を可能にするための電気機械スイッチに関するものである。

【背景技術】

【0002】

RFスイッチ(Radio Frequency and Micro-wave Switch)は、現在GaAs基板を利用したHEMT、MESFET、PINダイオードなどの半導体RFスイッチが主力である。

しかし無線端末のさらなる高性能化、低消費電力化を図るため、従来の半導体素子だけではなく、微小な電気機械素子を用いたデバイスを活用することが提案されている。

【0003】

これは微小な電極を静電力等で駆動させ、電極間の相対距離をメカニカルに制御することで、信号のオン、オフを行う電気機械スイッチである。オン時には電極が電氣的に接触しているため、電極間の損失は極めて微小となり、低損失のスイッチを実現することができる。

【0004】

特に無線端末のフロントエンド部に適用されるRFスイッチは、低損失及び低消費電力が要求されるため、このような微小な電気機械素子を用いたデバイスは、有用な解決手法として期待されている。

従来の電気機械素子を用いたスイッチとしては、多くの種類のスイッチが考案されており、非特許文献1に大半が網羅されている。

【0005】

例えば、非特許文献1に記載のRFMEMS(Radio Frequency Microelectromechanical Systems)を使用したスイッチは、一つの可動電極と、一つの固定電極で構成されており、可動電極と固定電極間に駆動制御電圧としてDC電圧を印加すれば、静電力が発生し、その静電力を駆動力として可動電極が固定電極に引き込まれ、物理的に電極が接触し、可動電極側の入力端子からの入力信号が固定電極側の出力端子へと出力し、信号が結合する。

【0006】

結合の方法として、メタルとメタルを直接接触させる方式と、絶縁体を介して、容量的に結合させる方式があるが、何れも低損失の結合を可能としている。

電極間に印加した駆動制御電圧を0にすれば静電力が解消され、可動電極がもつばね力を駆動力として、可動電極は元の位置に復帰する。このとき、可動電極と固定電極間の距離は十分離れているため、電極間の容量値も小さく、容量結合しないため、電極間で結合する信号を遮蔽することが可能となる。

【0007】

このように、電極間距離を十分にとればアイソレーションを十分確保でき、かつ、損失も極めて小さくなるため、従来の半導体を用いたRFスイッチと比べて、電氣的な特性は大変優れている。

【0008】

またこの種のMEMSスイッチとして特許文献1の提案がある。

特許文献1記載のMEMSスイッチでは、応答時間及び印加電圧の低電圧化等を目的として、互いに僅かに離れた間隔で配置された第1、第2及び第3の梁と、これらの梁に静電力を印加させるための電圧印加手段とを備え、静電力によって各梁の位置及び梁間の容量を変化させるように構成されており、第1の梁及び第2の梁の両方とも可動させることで、梁がより高速で電氣的に結合することができ、かつ、高速でオフさせるために、第2の梁に対面する第3の梁に静電力を発生させ、第1及び第2の梁に予め近づけておくことで、第2と第3の梁間に強い静電力を印加でき、より高速に応答することが示されている。

【0009】

さらに梁に同形状の湾曲を設けることで、梁の内部応力変化に対応するブルーイン電圧の変化を緩和させ、梁の歪みによる梁間の静電容量変化も緩和させることができることが示されている。

【0010】

【非特許文献1】 Gabriel M. Rebeiz 著、"RF MEMS THEORY、 DESIGN、 AND、 TECHNOLOGY"、 John Wiley & Sons 刊、 2003 年 2 月 1 日、 p. 122

【特許文献1】 特開 2004-111360 号公報 (第 5 頁から第 6 頁、第 1 図、第 3 図及び第 3 図)

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0011】

しかしながら、非特許文献 1 に示す MEMS スイッチでは、有限の質量を持った可動電極を静電力を駆動力として動かすため、強い静電力が必要となり、またスイッチがオン・オフする応答時間についても、従来の半導体素子を用いたスイッチでは、ナノ秒 (ns) オーダーであるのに比べ、MEMS スイッチの応答時間は数 10  $\mu$ s 以上であり、応答時間が極めて遅いという問題がある。

【0012】

例えば非特許文献 1 には既に公表されている電気機械スイッチの駆動電圧と応答時間がまとめられている。最も早い応答時間は 4  $\mu$ s であるが、それを実現するためには 40 V 以上の極めて高い電圧を印加している (非特許文献 1、p. 16)。

【0013】

MEMS スイッチを無線通信端末に適用する場合、駆動電圧が制限され、数ボルト以下で駆動させなければならない。また適用する無線システムにもよるが、例えば無線 LAN システムなどでは、0.2  $\mu$ s の極めて短い時間でオン・オフすることが要求される場合もあるが、非特許文献 1 に示す例では 4  $\mu$ s 程度に止まっている。

【0014】

これは、無線通信端末の駆動電圧の制限に加え、所望のアイソレーションを確保するためには、電極間距離を大きくする必要があるが、電極間距離が大きいと必然的に応答時間が遅くなることに基づくものである。

【0015】

さらに、MEMS スイッチの可動電極を固定電極に引き込む際には静電力を用いているが、可動電極を引き離す場合には、可動電極が有するばね力を用いる。オンとオフの応答時間を同じにしようとするれば、可動電極のばね力がある一定以上の大きさにする必要がある。駆動力としてのばね力を強くすると、可動電極を引き込む際には、このばね力に抗して静電力を印加しなければならないので、更に大きな駆動電圧が必然的に要することになる。

したがって、非特許文献 1 に示す MEMS スイッチでは、駆動電圧が極めて高いという問題がある。

【0016】

また特許文献 1 に示す例では、各梁を全て可動にすることにより高速にスイッチングかつ低直流電位での動作を可能にしているが、さらに、より高速にスイッチングかつ低駆動電圧を持つスイッチへの要求が高まっている。

【0017】

本発明は、前記実情に鑑みてなされたものであり、低駆動電圧で高速スイッチング応答の可能な電気機械スイッチを提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0018】

上記目的を達成するために、本発明の電気機械スイッチは、MEMS スイッチにおいて、相対的に弱いばね力で復元可能な少なくとも第 1 の梁の変位に基づいてオン・オフする第 1 の電気機械スイッチと、相対的に強いばね力で復元可能な少なくとも第 2 の梁の変位に基

づいてオン・オフする第２の電気機械スイッチとを備え、初期状態において第１の電気機械スイッチがオフであり、第２の電気機械スイッチがオンであることによりオフ状態となる構成を有している。

【００１９】

この構成により、第１の電気機械スイッチは高速にオンし、また第２の電気機械スイッチは高速にオフして、低電圧駆動が可能で高速にスイッチング応答することができる電気機械スイッチを提供することができる。

さらにメカニカルなスイッチング動作をするので、低損失で、高いアイソレーションを確保することができる。

【００２０】

さらに本発明の電気機械スイッチは、初期状態から、駆動力の印加及び解除のいずれかにより第１の梁が高速に変位して第１の電気機械スイッチが高速応答してオンになることにより、高速にオン状態となるものを含む。

この構成により、メカニカルなスイッチングのオン応答を高速にすることができる。

【００２１】

また本発明の電気機械スイッチは、第１の電気機械スイッチ及び第２の電気機械スイッチがともにオンであるとき、第１の梁及び第２の梁の変位を同時に解消させ、第２の梁が強いばね力のために高速に復元動作して第２の電気機械スイッチが高速にオフとなることにより、高速にオフ状態になるものを含む。

この構成により、メカニカルなスイッチングのオフ応答を高速にすることができる。

【００２２】

さらに本発明の電気機械スイッチは、第２の梁が第２の電気機械スイッチをオフにしたことにより固有振動を開始し、第２の電気機械スイッチをオフにしている変位位置近くまで戻ってきたときに、印加及び解除のいずれかによる駆動力で第２の梁をラッチするものを含む。

この構成により、低電力動作でラッチすることができる。

【００２３】

また本発明の電気機械スイッチは、第１の梁の変位及び第２の梁の変位の少なくとも一方が、静電力に基づくものを含む。

また本発明の電気機械スイッチは、第１の梁の変位及び第２の梁の変位の少なくとも一方が、電磁力に基づくものを含む。

また本発明の電気機械スイッチは、第１の梁の変位及び第２の梁の変位の少なくとも一方が、圧電気に基づくものを含む。

また本発明の電気機械スイッチは、第１の梁の変位及び第２の梁の変位の少なくとも一方が、熱膨張に基づくものを含む。

この構成により、低電力動作で梁を変位させることができる。

【００２４】

さらに本発明の電気機械スイッチは、第１の梁及び第２の梁のいずれもが空隙を介して平行に対面する共通の固定電極を有しており、固定電極と第１の梁とで第１の電気機械スイッチを構成し、固定電極と第２の梁とで第２の電気機械スイッチを構成したものを含む。

この構成により、第１の梁及び第２の梁が固定電極と電気的に結合する動作速度を異なるものに調節でき、双極双投のスイッチングが可能になる。

【００２５】

また本発明の電気機械スイッチは、第１の梁及び第２の梁の各固有振動の最大振幅に基づいて固定電極との空隙を設けたものを含む。

この構成により、第１の電気機械スイッチ及び第２の電気機械スイッチの動作速度を異なるものに設定することができ、アイソレーションの確保が可能になる。

【００２６】

また本発明の電気機械スイッチは、第１の電気機械スイッチがオンかつ第２の電気機械



スイッチがオンであるときのみオン状態となるものを含む。

この構成により、初期状態から第1の梁が高速に変位して第1の電気機械スイッチをオンするだけで電気機械スイッチがオン状態になるため、高速にオン応答をすることができる。

#### 【0027】

また本発明の電気機械スイッチは、第1の梁と第2の梁とを平行に配設するとともに、第2の梁よりも相対的に弱いばね力で復元可能な第3の梁を平行にして設けており、第1の梁と第2の梁とで第1の電気機械スイッチを構成し、第2の梁と第3の梁とで第2の電気機械スイッチを構成したものを含む。

この構成により、第2の電気機械スイッチの第2の梁が高速に変位するので、高速にオン・オフ動作することができる。

#### 【0028】

また本発明の電気機械スイッチは、第1の梁及び第3の梁と第2の梁との空隙を、第2の梁の固有振動の最大振幅に基づいて形成したものを含む。

この構成により、第2の梁の固有振動数を設定して高速応答可能にできる。

#### 【0029】

また本発明の電気機械スイッチは、第3の梁の変位が、静電力に基づくものを含む。

この構成により、低電力動作で第3の梁を変位させることができる。

また本発明の電気機械スイッチは、第3の梁の変位が、電磁力に基づくものを含む。

この構成により、上記効果に加えて変位位置（ギャップ）に依存しない線形的な変化を与えるさせることができる。これは静電力による変化はブルインという現象があり、ギャップの1/3程度しか、線形的に変化できないが、電磁力の場合、距離に依存しない力となるためである。

また本発明の電気機械スイッチは、第3の梁の変位が、圧電効果に基づくものを含む。

この構成により、上記効果に加えて両方向への変位が容易となるさせることができる。

また本発明の電気機械スイッチは、第3の梁の変位が、熱膨張に基づくものを含む。

この構成により、上記効果に加えてより強い接触力を確保するさせることができる。

#### 【0030】

また本発明の電気機械スイッチは、梁が圧電素子、形状記憶合金、バイモルフ素子及び電磁歪素子のいずれか、或いは複数の梁がこれらの組合せであるものを含む。

この構成により、各梁が低電力で動作し、動作電圧を低くすることができる。

#### 【0031】

また本発明の電気機械スイッチは、第1の梁、第2の梁及び第3の梁のいずれの変位もが解消しているとき、メカニカルブロープにより第2の梁を第3の梁に近づけるとともに、駆動力の印加及び解除のいずれかにより第3の梁を変位させて第2の梁をラッチするものを含む。

この構成により、電圧印加することなく第2の梁が変位して第3の梁に近づくので、第3の梁を低電力で動作することができる。

#### 【0032】

また本発明の電気機械スイッチは、第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチが、気圧が大気圧と異なる環境下及び乾燥したヘリウムを充填した環境下のいずれかに置かれているものを含む。

この構成により、高速な動作をする梁に対する空気などの流体の影響を抑え、ダンピング効果を低減することができる。

#### 【0033】

また本発明の電気機械スイッチは、第1の電気機械スイッチが、所定のアイソレーションを得るのに要するまでに必要な時間だけ、第2の電気機械スイッチがオフとなるものを含む。

この構成により、高いアイソレーションを確保できるとともに、確実にオフ動作をすることができる。

#### 【0034】

また本発明の電気機械スイッチは、第2の梁の固有振動による周期が、第1の梁が十分にアイソレーションを得るための位置に達する時間と、同じ時間であるものを含む。

#### 【0035】

また本発明の電気機械スイッチは、第1の電気機械スイッチがオンであって、信号を通過状態から遮断状態にスイッチングさせる場合は、第1の梁が所定のアイソレーションを得るために必要な位置に到達するまでの間に、第2の梁が、所定の時間内に、必要アイソレーションを得るための位置に到達し、かつ、再び元のラッチ状態に戻る構成を有している。

この構成により、高速で動作する第2の梁がアイソレーションを確保するとともに、相対的に低速で動作する第1の梁のアイソレーションを確保してから第2の梁をラッチすることができる。

#### 【発明の効果】

#### 【0036】

本発明の電気機械スイッチでは、低電圧駆動で動作可能な第1の電気機械スイッチが高速でオンし、低電圧駆動でラッチ可能な第2の電気機械スイッチが高速でオフするので、第1の電気機械スイッチと第2の電気機械スイッチとの組合せにより低駆動電圧で動作することができかつ高速にオン・オフすることができるという効果を有する。

#### 【発明を実施するための最良の形態】

#### 【0037】

本発明の電気機械スイッチは、空気の粘性などのダンピング効果が十分に弱くなる環境下として減圧下またはヘリウムガス雰囲気下に設置された電気機械スイッチで、弱いばね力の可動電極が固定電極に高速で引き込まれる第1の電気機械スイッチと、強いばね力を有する可動電極が高速に固定電極から引き離される第2の電気機械スイッチとで構成されるもので、定常状態では、第1の電気機械スイッチのオン・オフのみで、信号を切り替えることができる。

#### 【0038】

さらに、信号を遮断する際の過渡状態において、第1の電気機械スイッチが十分なアイソレーションを得るためには、十分電極位置が離れるまでに要する時間内のアイソレーションを確保するため、第2の電気機械スイッチが高速にオフ状態となることで、過渡状態でのアイソレーションを確保する。

また第2の電気機械スイッチは、信号を遮蔽する場合、一瞬だけ、可動電極が引き離されるが、強いばね力と弱いダンピング効果により、可動電極は固有振動で振動するため、可動電極は再び、初期位置付近に戻る。このため微小な電圧で、強いばね力の可動電極を有する第2の電気機械スイッチをラッチすることができる。

#### 【0039】

このように本発明の電気機械スイッチは、微小な電気機械素子を用いたスイッチにおいて、弱いばね力を有した電極を用いて、高速に引き込まれるが低速に戻る第1の電気機械スイッチと、強いばね力を有した電極を用いて、一瞬、ラッチから解除されるがすぐにラッチされる第2の電気機械スイッチとを組み合わせることで、低駆動電圧で、高速に信号をオン・オフすることができる。

#### 【0040】

以下、図面を参照しつつ本発明による電気機械スイッチの好適な実施の形態を詳細に説明する。なお図中、実質的に同一又は対応する部材には同一符号を用いる。

#### 【0041】

##### （実施の形態1）

図1は実施の形態1における電気機械スイッチの一単位素子を示す外観構成図である。

図2は実施の形態1の第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチの要部構成一部断面図である。

図1及び図2において、実施の形態1の電気機械スイッチ1は、シリコン基板2上に形

成され封止カバーガラス 3 で覆われた電気機械スイッチ本体 10 と、入出力端子となる第 1 電極端子 4、第 2 電極端子 5、第 3 電極端子 6、第 4 電極端子 7、第 5 電極端子 8 及び第 6 電極端子 9 とを備えている。

【0042】

図 2 において電気機械スイッチ本体 10 は、シリコン基板 2 上に形成された第 1 アンカー 12 及び第 2 アンカー 13 にて両端を固定かつ装架された第 1 可動電極 14 及び第 2 可動電極 16 と、これら第 1 可動電極 14 及び第 2 可動電極 16 と所定の空隙を設けて対面して形成された固定電極 18 とを有している。

本実施の形態 1 では、第 1 可動電極 14 及び第 2 可動電極 16 が両持ち梁として構成されており、相対的に、第 1 可動電極 14 が弱いばね力を、第 2 可動電極 16 が強いばね力を有するように構成されている。

第 1 可動電極 14 と固定電極 18 とにより第 1 の電気機械スイッチ 22 が構成され、第 2 可動電極 16 と固定電極 18 とにより第 2 の電気機械スイッチ 24 が構成され、これらは直列接続されている。

【0043】

第 1 可動電極 14 及び第 2 可動電極 16 は印加された電圧に基づく静電力と、これら可動電極自体のばね力とにより固有振動するが、その最大振幅以上の空隙が確保されている。

この空隙には、ダンピング効果を低減するために乾燥したヘリウムが充填され、又は、真空中に保持されている。

【0044】

なお、第 1 可動電極 14 の入出力端子となるのが第 1 電極端子 4 と第 5 電極端子 8 であり、第 2 可動電極 16 の入出力端子となるのが第 2 電極端子 5 と第 4 電極端子 7 であり、固定電極 18 の入出力端子となるのが第 3 電極端子 6 と第 6 電極端子 9 である。

例えば、第 5 電極端子 8 を信号入力端子とすると、第 2 電極端子 5 又は第 4 電極端子 7 が信号出力端子になる。

また各電極端子には、第 1 可動電極 14 及び第 2 可動電極 16 と固定電極 18 との間に静電力を印加するための制御電圧源が接続可能になっている。

【0045】

図 3 は図 2 に示す A-A 断面図である。

図 2 及び図 3 において、第 1 可動電極 14 及び第 2 可動電極 16 の長さ  $L1$ 、 $L2$  (図示せず) は同じ長さ  $L$  で  $400\ \mu\text{m}$ 、幅は  $w1$  が  $2.5\ \mu\text{m}$ 、 $w2$  が  $5\ \mu\text{m}$ 、厚さ  $D1$ 、 $D2$  は同じ  $0.4\ \mu\text{m}$ 、固定電極 18 との電極間ギャップは  $g1$  が  $0.2\ \mu\text{m}$ 、 $g2$  が  $1.5\ \mu\text{m}$  に、それぞれ設定されている。

【0046】

図 4 は本発明の電気機械スイッチの等価回路図である。

図 4 に示すように、本発明の電気機械スイッチ 40 は、第 1 の電気機械スイッチ 22 と、第 2 の電気機械スイッチ 24 とを備え、初期状態において第 1 の電気機械スイッチ 22 がオフ状態であり、第 2 の電気機械スイッチ 24 がオン状態となっており、初期状態において電気機械スイッチ 40 はオフになっている。

すなわち、初期状態において、第 2 可動電極 16 には駆動制御電圧が印加され、静電力により固定電極 18 と電気的に結合しているが、第 1 可動電極 14 には駆動制御電圧は印加されていない。

【0047】

次に実施の形態 1 における電気機械スイッチの動作について説明する。

図 2 及び図 4 を参照して、初期状態から第 1 可動電極 14 に駆動制御電圧を印加すると、ばね力の弱い第 1 可動電極 14 が静電力により高速動作して固定電極 18 に引き込まれ電気的に結合し、第 1 の電気機械スイッチ 22 がオン状態となり、電気機械スイッチ 40 がオンになる。

【0048】

第1可動電極14及び第2可動電極16に印加している駆動制御電圧を解除すると、各可動電極の持つばねの復元力により、第1可動電極14及び第2可動電極16が固定電極18から引き離れ、最初に第2の電気機械スイッチ24がオフ状態となり、電気機械スイッチ40がオフになる。

【0049】

このとき、ばねの復元力の強い第2可動電極16は、ばねの復元力の弱い第1可動電極14よりも高速動作して固定電極18から離れ、固有振動を開始する。

この振動する第2可動電極16が、固定電極18付近に戻ってきた時に駆動制御電圧を印加すると、静電力により第2可動電極16が固定電極18にラッチする。この間に、第1可動電極14が固定電極18から十分に離れ、第1の電気機械スイッチ22がオフ状態となっており、第2可動電極16がラッチされて第2の電気機械スイッチ24がオン状態になっても、電気機械スイッチ40はオフのままである。

【0050】

このように実施の形態1における電気機械スイッチでは、高速にオン状態になる第1の電気機械スイッチと高速にオフ状態になる第2の電気機械スイッチとの組合せにより、高速でオン・オフ応答することができる。

【0051】

次に、実施の形態1で示した可動電極が両持ち梁の場合を例にあげ、本発明の電気機械スイッチの動作を詳細に説明する。

実施の形態1のように可動電極が両持ち梁で構成されている場合、可動電極のばね定数 $k$ は式(1)で示される。

【0052】

$$k = Ew(D/L)^3 + 8\sigma(1-\nu)w(D/L) \quad \dots (1)$$

【0053】

ここで、 $E$ はヤング率、 $w$ は可動電極の線幅、 $D$ は可動電極の厚さ、 $L$ は可動電極の長さ、 $\sigma$ は内部応力、 $\nu$ はポアソン比をそれぞれ示す。

【0054】

式(1)から明らかなように、可動電極の形状、材質、物性値を変化させることで、ばね定数 $k$ を変化させることができる。

【0055】

次に、可動電極に外力 $F$ が印加された場合の運動方程式を式(2)に示す。

【0056】

$$m d^2 Z(t) / dt^2 + b(1.2 - Z(t)/g) - 3/2 Z(t) + k Z(t) = F \quad \dots (2)$$

【0057】

ここで、 $Z(t)$ は時刻 $t$ での固定電極からみた可動電極の位置、 $F$ は外力、 $m$ は可動電極の質量、 $b$ はダンピング係数、 $g$ は電極間距離の初期値、 $k$ は可動電極のばね定数をそれぞれ示す。

【0058】

第1の電気機械スイッチ22では第1可動電極14のばね力が極めて弱く、僅かな駆動力でも応答するように設計されている。そのため、第1可動電極14を引き込む際には、僅かな駆動力でも、高速に応答して、引き込むことが可能となる。

【0059】

例えば、第1可動電極14の材質にアルミニウム（内部応力が50MPa、ヤング率70GPa、ポアソン比0.25、密度2.69kg/m<sup>3</sup>）を用い、形状は幅 $w_1$ が2.5 $\mu$ m、厚さ $D$ が0.4 $\mu$ m、長さ $L$ が500 $\mu$ m、電極間ギャップ $g_1$ が0.2 $\mu$ mの場合、8Vを印加すれば、0.2 $\mu$ sで第1可動電極14は固定電極18に引き込まれる。

【0060】

図5は、式(2)の運動方程式を解いて、横軸に時間、縦軸に第1可動電極の固定電極からの位置を示したもので、時刻0で駆動電圧を印加した際の第1可動電極の位置変化の過渡現象を示したもので、電極位置が0の状態は、固定電極18と第1可動電極14とが接

触した位置を示す。

#### 【0061】

図5に示すように、 $0.2\ \mu\text{s}$ 以内に第1可動電極14が固定電極18に引き込まれて、接触していることが判る。

このとき、第1可動電極14のような薄い構造物に高速な動作を行わせる場合、その周りの空気などの流体の影響を受けて動作が複雑になるため、この流体の影響を無視できない。

したがって、このようなダンピング効果を軽減するため、スイッチを構成する梁などの形成され内部に密閉空間を形成し、大気中でのダンピング効果と比べて、25分の1となるようにしている。

#### 【0062】

次に、第1の電気機械スイッチのオフ動作について説明する。

式(2)からも明らかなように、制御電圧を切り駆動力を解除すれば、第1可動電極は自身のはね力を駆動力とし、元の位置に復元する。しかし、ばね力が弱いため、応答時間はオンの時よりも遅くなる。

#### 【0063】

図6は第1可動電極と固定電極とが接触している位置で駆動制御電圧をオフにした時の第1可動電極位置の過渡応答を示す図である。

図6に示すように、第1可動電極14と固定電極18とが接触している位置の時刻0で静電力を解除すると、第1可動電極14のはね力を復元力として、初期位置の $0.2\ \mu\text{m}$ へと $1.6\ \mu\text{s}$ (約 $2\ \mu\text{s}$ )の時間で復帰しており、オン動作の $0.2\ \mu\text{s}$ に比べて約10倍程度の応答時間を要することが判る。

このため第1の電気機械スイッチ22だけでは、高速オンは可能でも、高速オフは困難となる。

#### 【0064】

次に、第2の電気機械スイッチ24の構造及び動作について説明する。

第2の電気機械スイッチの第2可動電極16は、ばね力が極めて強くなるように構成されている。第1の電気機械スイッチ22と同じ形状の可動電極にする場合には、電極間ギャップ $g_2$ を大きくすればよく、また式(1)からはね定数を強くするような可動電極構造にしてもよい。

#### 【0065】

例えば、第2可動電極の材質にアルミニウム(内部応力が $50\ \text{MPa}$ 、ヤング率 $70\ \text{GPa}$ 、ポアソン比 $0.25$ 、密度 $2.69\ \text{kg/m}^3$ )を用い、形状は幅 $w_2$ が $5\ \mu\text{m}$ 、厚さ $D$ が $0.4\ \mu\text{m}$ 、長さ $l$ が $500\ \mu\text{m}$ 、電極間ギャップ $g_2$ が $1.5\ \mu\text{m}$ の構成にしてもよい。

この第2の電気機械スイッチでは、何も外力を加えない場合(ラッチしない場合)、第2可動電極と固定電極とが接触している位置で制御電圧を解除した時の第2可動電極位置の過渡応答は、図7と図8に示すようになる。なお、図8は図7の $1\ \mu\text{s}$ 以下のふるまいを拡大したものである。

#### 【0066】

このような第2の電気機械スイッチの構成では、第1の電気機械スイッチの第1可動電極のはね力よりも第2可動電極のはね力の方が強く、さらにダンピング力も弱いため、図7に示すように第2可動電極は固有振動数で振動しながら、固定電極からの位置を変化させる。

図8に示すように、 $0.2\ \mu\text{s}$ 以内に、第2可動電極の電極位置は $0.16\ \mu\text{m}$ (約 $0.2\ \mu\text{m}$ )に達し、さらに図7に示すように $1\ \mu\text{s}$ 以内に初期位置の $1.5\ \mu\text{m}$ を通過し、さらにオーバーシュートして、 $1.5\ \mu\text{s}$ で最大変位の $3\ \mu\text{m}$ 、 $2.5\ \mu\text{s}$ で変位 $0\ \mu\text{m}$ 付近まで戻ってくる。

このように第2可動電極のダンピングを抑えた環境であるため、電極位置は徐々に $1.5\ \mu\text{m}$ の位置に収束していく。

#### 【0067】

次に、以上のような第1の電気機械スイッチと第2の電気機械スイッチとを組み合わせ本発明の電気機械スイッチのスイッチ動作について詳細に説明する。

先ず、本発明の電気機械スイッチのオフ状態からオン状態への動作を説明する。

図9は電気機械スイッチのオン状態とオフ状態とを等価回路で示した図である。

図9(a)に示すように、本発明の電気機械スイッチのオフ状態は、第1の電気機械スイッチ22がオフ、第2の電気機械スイッチ24がオン状態となっている。つまり第1の電気機械スイッチ22は制御電圧は0、第2の電気機械スイッチ24には制御電圧を印加し、第2可動電極を固定電極にラッチしている。

#### 【0068】

この状態から、第1の電気機械スイッチ22に駆動制御電圧を印加すると、第1可動電極が固定電極に引き込まれ、第1可動電極と固定電極とが接触して電氣的に結合し、図9(b)に示すように電気機械スイッチはオン状態となる。このとき、先に述べたように、第1の電気機械スイッチの第1可動電極は、 $0.2\mu s$ の高速で引き込まれるため、信号は $0.2\mu s$ で伝達される。

#### 【0069】

図9(a)及び(b)に示すように、第2の電気機械スイッチ24は、第1の電気機械スイッチ22がオフ状態からオン状態へ切り替える過渡状態においては、常に駆動制御電圧を印加した状態、すなわちオン状態を保っている。

#### 【0070】

次に、電気機械スイッチのオン状態からオフ状態へ切り替える動作について説明する。

図10は第1の電気機械スイッチと第2の電気機械スイッチの可動電極位置を併せて示したもので、曲線31が第1の電気機械スイッチ、曲線32が第2の電気機械スイッチの可動電極位置をそれぞれ示している。

図11(a)から(d)は各時刻における第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチの状態を等価回路で示したものである。

本発明の電気機械スイッチのオン状態では、第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチの両方ともオン状態、すなわち可動電極位置は固定電極と接触して0となっており、ともに駆動制御電圧が印加されている。

#### 【0071】

時刻0で第1の電気機械スイッチ22と第2の電気機械スイッチ24とに印加している駆動制御電圧を0にすると、図10に示すように、時刻t1(約 $0.25\mu s$ )において、第2の電気機械スイッチ24の第2可動電極の位置は $0.2\mu m$ となり、第2の電気機械スイッチ24単体でアイソレーションを確保することが可能になるとともに、本発明の電気機械スイッチは高速動作してオフ状態になる。

#### 【0072】

時刻t2(約 $2\mu s$ )では、第2の電気機械スイッチ24の第2可動電極の位置は初期位置の $1.5\mu m$ 程度であるが、第1の電気機械スイッチ22の第1可動電極が $0.2\mu m$ の位置に達し、第1の電気機械スイッチ22単体でも十分なアイソレーションを確保することができる。

時刻t3(約 $2.5\mu s$ )において、第2の電気機械スイッチ24の第2可動電極は、再びラッチ位置に、すなわち変位0の付近に戻ってくる。

#### 【0073】

この時刻t3においては、第1の電気機械スイッチ22は既に単体で十分なアイソレーションを確保した状態となっているため、この状態において、第2の電気機械スイッチ24に駆動制御電圧を印加して第2可動電極をラッチしても、本発明の電気機械スイッチ全体として高周波信号のアイソレーションは十分確保される。

#### 【0074】

このラッチに要する制御電圧は、戻ってきた第2可動電極と固定電極間のギャップが小さくなっているため、僅かな電圧にすることが出来る。

このようにして、本発明では第1の電気機械スイッチと第2の電気機械スイッチとを組

み合わせることにより、高速な応答特性を有する電気機械スイッチを実現することができる。

#### 【0075】

実施の形態1では、図12(a)に示すように、固定電極62及び可動電極64とが平行平板型60で構成したが、図12(b)に示すように固定電極66と可動電極68とが櫛歯型69の構造でもよい。

可動電極と固定電極とが対向する面のいずれか、或いは両方に誘電体を形成し、容量型スイッチとしてもよい。

#### 【0076】

さらに可動電極としてアルミニウムを例に挙げたが、Alでなくとも他の金属材料、例えばMo、Ti、Au、Cuでもよく、また導電性材料を用いてもよい。

また可動電極として、板状シリコンの表面にナノメートルサイズで金属を堆積させた梁構造体であってもよく、さらに圧電素子、形状記憶合金、電磁歪素子及びバイモルフ効果を利用したバイモルフ素子でもよい。

#### 【0077】

この平行平板型及び櫛歯型では、可動電極が基板に形成された固定電極側に静電力により引き込まれるが、基板に対して水平方向に動作する構造でもよい。

#### 【0078】

次に、本発明の実施の形態1の変形例について説明する。図13は可動電極が水平方向に動作する電気機械スイッチの概略図である。

図13において電気機械スイッチ70は、シリコン基板2上に形成された第1アンカー72及び第2アンカー73にて両端を固定かつ装架された第1可動電極74及び第2可動電極76と、これらの可動電極の間に形成され、かつ、各可動電極の厚さよりも厚く形成された固定電極78とを有し、この固定電極78に対して第1可動電極74及び第2可動電極76が平行に所定間隙を有して形成されている。

#### 【0079】

第1可動電極74と固定電極78との間隙は固有振動する第1可動電極74の最大振幅であり、第2可動電極76と固定電極78との間隙は固有振動する第2可動電極76の最大振幅であり、異なる間隙である。

第1可動電極74と固定電極78とで第1の電気機械スイッチが構成され、第2可動電極76と固定電極78とで第2の電気機械スイッチが構成されている。

#### 【0080】

例えば、第1可動電極14の形状は、厚さが $2.5\mu\text{m}$ 、幅が $0.4\mu\text{m}$ 、長さが $500\mu\text{m}$ 、固定電極とのギャップが $0.2\mu\text{m}$ であり、第2可動電極76の形状は、厚さが $5\mu\text{m}$ 、幅が $0.4\mu\text{m}$ 、長さが $500\mu\text{m}$ 、固定電極とのギャップが $1.5\mu\text{m}$ である。このような形状であれば実施の形態1と同様の作用効果を有する。

なお、図2と実質的に同一の部材には同一の符号を付した。

#### 【0081】

この構成の電気機械スイッチ70では、第1可動電極74及び第2可動電極76が基板に対して水平方向に動作する。

またこのように基板に対して水平方向に動作する構成であれば、第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチの固定電極との異なる空隙を容易に形成できる。その他の動作については実施の形態1と同様である。

#### 【0082】

以上説明した電気機械スイッチは必ずしも静電力で駆動させる必要はなく、例えば電磁力、熱源を用いた加熱、圧電素子などを駆動力としてもよい。

また特に高速で切り替えを要求する無線LANなどのアンテナダイバーシティ用DPDT(Dual Pole Double Throw、双極双投)スイッチに用いることができる。

#### 【0083】

次に実施の形態1の電気機械スイッチの製造方法について説明する。

図 1 4 は電気機械スイッチの一単位素子を形成するシリコン基板の外観図である。

図 1 4 に示すシリコン基板 2 は、シリコン基板に、レジスト膜を塗布し、所定マスクパターンで露光し、現像エッチング後、レジスト膜を除去し、所定形状に形成したものである。

#### 【 0 0 8 4 】

シリコン基板 2 には、第 1 可動電極を固定かつ装架するための一対の第 1 凹部 8 2 と、第 2 可動電極 1 6 を固定かつ装架するための一対の第 2 凹部 8 4 と、固定電極端子を取り出すための一対の第 3 凹部 8 6 と、固定電極 1 8 を形成するための第 4 凹部 8 8 とが形成されている。

#### 【 0 0 8 5 】

図 1 5 は封止カバーガラスの外観図である。

封止カバーガラス 3 は板状であり、シリコン基板 2 の第 1 凹部 8 2、第 2 凹部 8 4 及び第 3 凹部 8 6 に対応したそれぞれ一対の突起部 9 2、9 4、9 6 を有している。

#### 【 0 0 8 6 】

図 1 6 (a) 乃至 (e) はこの電気機械スイッチの製造工程図であり、(a) は図 1 4 の B-B 線に対応する断面図であり、各製造工程は (a) と同一の断面を示す断面図である。

まず、シリコン基板 2 上に Al 層を真空蒸着又はスパッタリングにより堆積し、所定パターンのレジスト膜を塗布し、このレジスト膜をマスクとして Al 層をウエットエッチング又はドライエッチングし、固定電極 1 8、第 3 電極端子 6 及び第 6 電極端子 9 を形成する (図 2 及び図 1 6 (b) 参照)。

#### 【 0 0 8 7 】

次に、レジストで犠牲層 1 0 2 を形成し (図 1 6 (c) 参照)、この上層に Al 層をスパッタリングにより堆積後、所定パターンのレジスト膜 1 0 4 をマスクとして Al 層を ECR プラズマによりドライエッチングし、第 1 可動電極 1 4 及び第 2 可動電極 1 6 を形成する (図 1 6 (d) 参照)。

#### 【 0 0 8 8 】

そして、レジスト膜 1 0 4 及び犠牲層 1 0 2 をプラズマアッシングにより除去し、第 1 可動電極 1 4 及び第 2 可動電極 1 6 の梁構造を形成し、減圧装置内又はヘリウム充填装置内において、封止カバーガラス 3 の突起部でシリコン基板 2 との位置合わせをした後、封止カバーガラス 3 とシリコン基板 2 とを陽極接合する (図 1 6 (e) 参照)。

#### 【 0 0 8 9 】

このようにして、第 1 可動電極 1 4 及び第 2 可動電極 1 6 のような薄膜状の梁構造体を形成することができるとともに、高速動作をする各可動電極の周囲の空隙を減圧あるいは乾燥したヘリウムで充填した電気機械スイッチを製造することができる。

#### 【 0 0 9 0 】

(実施の形態 2)

次に実施の形態 2 について説明する。

図 1 7 は実施の形態 2 の一例を示す概略構成図である。

電気機械スイッチの構造、材質には制限がなく、可動電極の形状、材質を設定して、固有振動が所望の応答時間以下となればよい。実施の形態 2 では相対的にはね力を変化させている。

#### 【 0 0 9 1 】

図 1 7 において、実施の形態 2 の電気機械スイッチ 2 0 0 は、シリコン基板 2 上に形成された第 1 アンカー 2 0 1 及び第 2 アンカー 2 0 3 にて両端を固定かつ装架された第 1 可動電極 2 0 2、第 2 可動電極 2 0 4 及び第 3 可動電極 2 0 6 を有し、各可動電極はそれぞれ対面かつ平行に所定間隙を設けて形成されている。各可動電極は両持ち梁としてそれぞれ異なるばね力を有するように構成され、第 2 可動電極 2 0 4 のばね力は第 1 可動電極 2 0 2 及び第 3 可動電極 2 0 6 のばね力よりも強く形成され、第 1 可動電極 2 0 2 のばね力と第 3 可動電極 2 0 6 のばね力とは同一又は異なって構成されている。

#### 【 0 0 9 2 】



図17に示す例では、信号入力端子とする第2電極端子212と、信号出力端子とする第4電極端子214及び第6電極端子216とを有し、SPDT(Single Pole Dual Throw、単極双投)スイッチが構成可能である。

さらに、第1電極端子211と第6電極端子216とが第1可動電極202の端に、第2電極端子212と第5電極端子215とが第2可動電極204の端に、第3電極端子213と第4電極端子214とが第3可動電極206の端に形成されており、各電極端子にはそれぞれ対面する可動電極との間に静電力を印加するための制御電圧源が接続可能になっている。

#### 【0093】

図17に示す電気機械スイッチ200では、第1可動電極202と第2可動電極204とにより第1の電気機械スイッチが構成され、第2可動電極204と第3可動電極206とにより第2の電気機械スイッチが構成されている。

なお、図示していないが電気機械スイッチ200は、封止カバーガラスで覆われ、内部は乾燥したヘリウムガスで充填又は減圧下に維持されている。

#### 【0094】

また、第1可動電極202及び第3可動電極206に電気的に結合可能な第2可動電極204の固有振動数は、所望の応答時間以下となるように構成され、所定の応答時間で可動電極を変位させることができるようになっている。

#### 【0095】

例えば所望の応答時間を $0.2\mu\text{s}$ とすれば、固有振動数を $5\text{MHz}$ 以上にしなければならない。

具体的に説明すると、上記の式(1)、式(2)を用いて、固有振動数を $5\text{MHz}$ にするためには、例えば、可動電極の材質にアルミニウム(内部応力が $250\text{MPa}$ 、ヤング率 $70\text{GPa}$ 、ポアソン比 $0.25$ 、密度 $2.69\text{kg/m}^3$ )を用い、形状は幅 $w$ が $1\mu\text{m}$ 、厚さ $D$ が $10\mu\text{m}$ 、長さ $L$ が $50\mu\text{m}$ とすれば、固有振動数は $5\text{MHz}$ となる。また各可動電極間の空隙は $2.4\mu\text{m}$ としている。

#### 【0096】

基本的には第2可動電極204は、初期状態において常に第1可動電極202及び第3可動電極206のいずれかと電気的に結合した状態を保っている。つまり、電気機械スイッチ200は、第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチのいずれかがオン状態であり、他方がオフ状態を保っている。

#### 【0097】

図17に示す例では、第3可動電極206に駆動制御電圧を印加して第2可動電極204と第3可動電極206とは静電力で接触又は容量結合している。このとき、第2可動電極204及び第1可動電極202には駆動制御電圧を印加していない。

#### 【0098】

図18は第2可動電極の変位を示す図である。

図17に示す初期状態から第3可動電極206の駆動制御電圧を0にして、静電力をリリースすると、図18に示すように、第2可動電極204はそれ自体の復元力により固有振動数で第1可動電極202と第3可動電極206との間を振動する。このとき、ダンピング効果を軽減するため、大気中でのダンピング効果と比べて、25分の1となるようにしている。

#### 【0099】

次に実施の形態2のスイッチング動作について説明する。

いま、駆動制御電圧を第3可動電極214に印加していて第2可動電極204と第3可動電極214とが接触している状態から、時刻0で、第3可動電極214に印加している駆動制御電圧を0にすると同時に、第1可動電極202に駆動制御電圧を印加する。

このとき、第2可動電極204は、強いばね力により第1可動電極202方向に高速に変位し、さらに第1可動電極202と第2可動電極204との間に働く静電力によって、相対的に弱いばね力を持つ第1可動電極202が高速に応答して第2可動電極204を迎

えにいきラッチする。このときの駆動制御電圧は3Vで十分ラッチできる。

このようにな構成の電気機械スイッチによれば、低駆動電圧ながら高速にスイッチング動作を行うことができる。

#### 【0100】

ところで、何らかの原因で駆動制御電圧が印加されない状態になれば、第2可動電極204が第1可動電極202又は第3可動電極206にラッチされず、第2可動電極204が変位0の状態になることもあり得る。

この第2可動電極204の変位0の状態から、静電力を印加して第2可動電極204を第1可動電極202又は第3可動電極206に引き込むためには、相当な駆動制御電圧が必要となる。上記の可動電極の場合、44Vを印加する必要がある。

#### 【0101】

このため、上記の第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチのいずれかをオン状態にするために、可動電極間に電圧を印加して発生させる静電力ではなく、別の駆動機構をも用いて第2可動電極を引き込めるようにする。

#### 【0102】

駆動機構として電圧の印加により構造体素子自体が変形する、例えば、圧電素子、形状記憶合金、バイモルフ素子及び電磁歪素子を用いても良い。

例えば、第2可動電極204に代えて初期電圧の印加により変形する第2可動体を設け、この第2可動体が第3可動電極206に近づいた時に、第3可動電極206に駆動制御電圧を印加して静電力により第2可動体をラッチ後、第2可動体の電圧を解除するようにしてもよい。

#### 【0103】

またメカニカルなブロープを用いて、第2可動電極204を第1可動電極202又は第3可動電極206に引き込んでも良い。この第2可動電極204を引き込んだときに第1可動電極202又は第3可動電極206に駆動制御電圧を印加する。

#### 【0104】

この構成によれば、第1可動電極202及び第3可動電極206に印加する駆動電圧を低電圧にすることができ、高速スイッチング特性の電気機械スイッチを提供することができる。

#### 【産業上の利用可能性】

#### 【0105】

本発明の電気機械スイッチは、低駆動電圧で動作かつ高速にオン・オフすることができ、RFMEMSスイッチに有用である。

#### 【図面の簡単な説明】

#### 【0106】

【図1】実施の形態1における電気機械スイッチの一単位素子を示す外觀構成図である。

【図2】実施の形態1の第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチの要部構成一部断面図である。

【図3】図2に示すA-A断面図である。

【図4】本発明の電気機械スイッチの等価回路図である。

【図5】縦軸に第1可動電極の固定電極からの位置、横軸に時刻を示した図である。

【図6】第1可動電極と固定電極とが接触している位置で駆動制御電圧をオフにした時の第1可動電極位置の過渡応答を示す図である。

【図7】第2の電気機械スイッチにおける第2可動電極位置の過渡応答を示す図である。

【図8】第2可動電極位置の過渡応答を示す図7の1 $\mu$ s以下の振る舞いを拡大した図である。

【図9】実施の形態1にかかる電気機械スイッチのオン状態とオフ状態とを等価回路で示した図であり、(a)はオフ状態を、(b)はオン状態を示す図である。

【図10】第1の電気機械スイッチと第2の電気機械スイッチの可動電極位置の過渡応答を併せて示した図である。

【図11】各時刻における第1の電気機械スイッチ及び第2の電気機械スイッチの状態を等価回路で示した図であり、(a)は時刻0、(b)は時刻 $t_1$ 、(c)は時刻 $t_2$ 、(d)は時刻 $t_3$ を示した図である。

【図12】平行平板型の電極と櫛歯型の電極の構造を示す図である。

【図13】可動電極が水平方向に動作する電気機械スイッチの概略図である。

【図14】電気機械スイッチの一単位素子を形成するシリコン基板の外観図である。

【図15】封止カバーガラスの外観図である。

【図16】実施の形態1にかかる電気機械スイッチの製造工程図であり、各製造工程は図14のB-B線に対応する断面図である。

【図17】実施の形態2の一例を示す概略構成図である。

【図18】実施の形態2における第2可動電極の変位を示す図である。

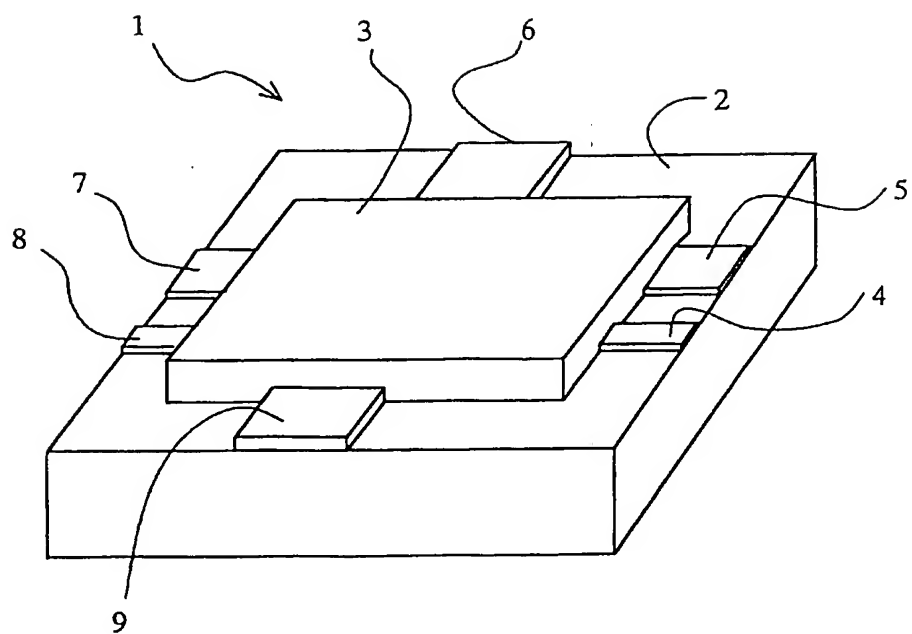
#### 【符号の説明】

##### 【0107】

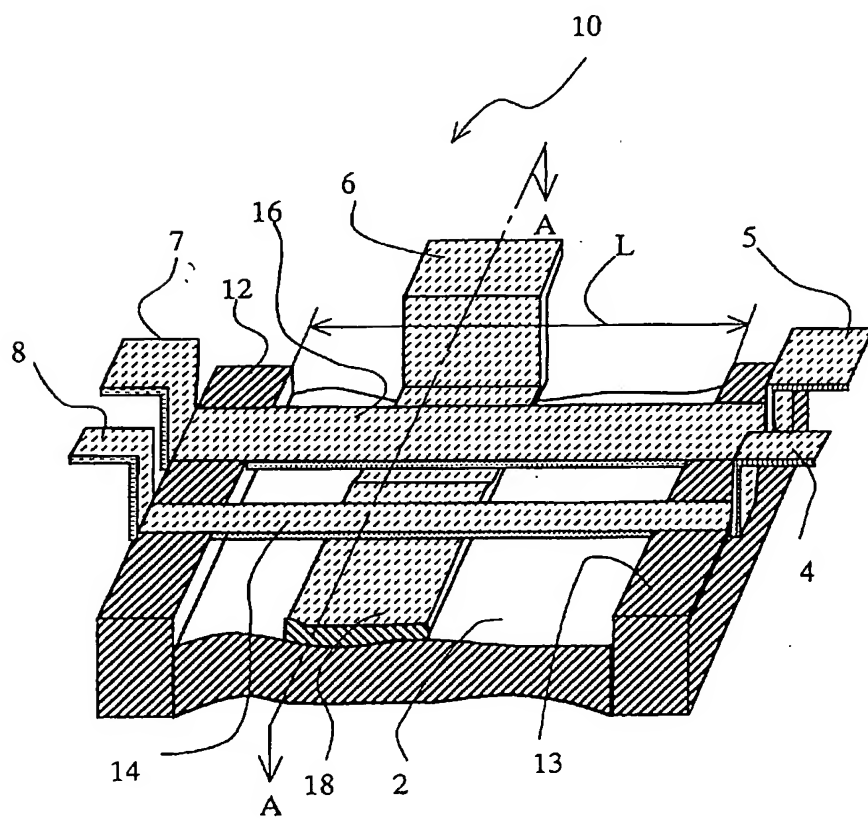
- 1、40、70、200 電気機械スイッチ
- 2 シリコン基板
- 3 封止カバーガラス
- 4、211 第1電極端子
- 5、212 第2電極端子
- 6、213 第3電極端子
- 7、214 第4電極端子
- 8、215 第5電極端子
- 9、216 第6電極端子
- 10 電気機械スイッチ本体
- 12、72、201 第1アンカー
- 13、73、203 第2アンカー
- 14、74、202 第1可動電極
- 16、76、204 第2可動電極
- 18、62、66、78 固定電極
- 22 第1の電気機械スイッチ
- 24 第2の電気機械スイッチ
- 31、32 曲線
- 60 平行平板型
- 64、68 可動電極
- 69 櫛歯型
- 82 第1凹部
- 84 第2凹部
- 86 第3凹部
- 88 第4凹部
- 92、94、96 突起部
- 102 犠牲層
- 104 レジスト膜
- 206 第2可動電極

【書類名】 図面

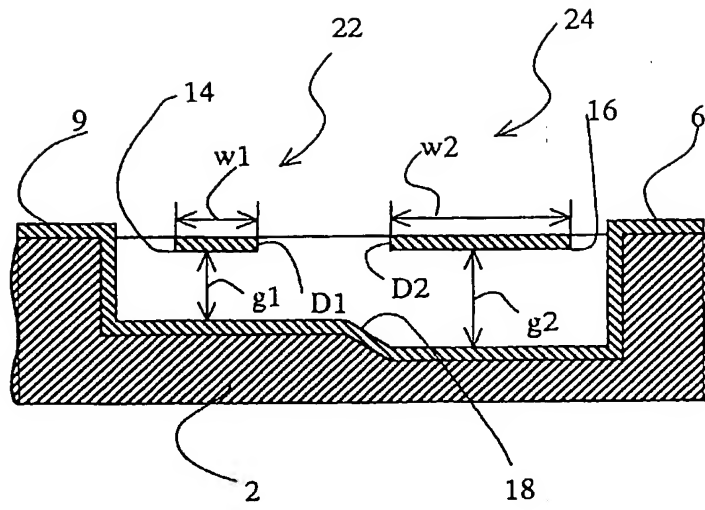
【図 1】



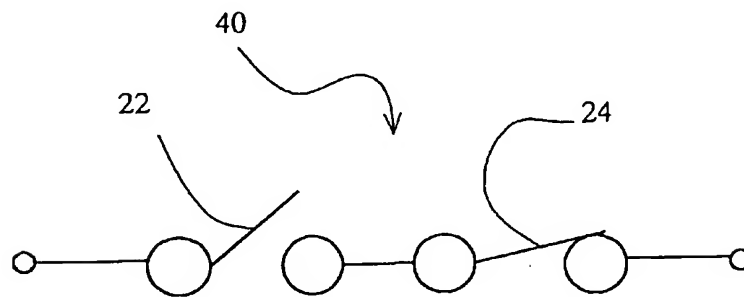
【図 2】



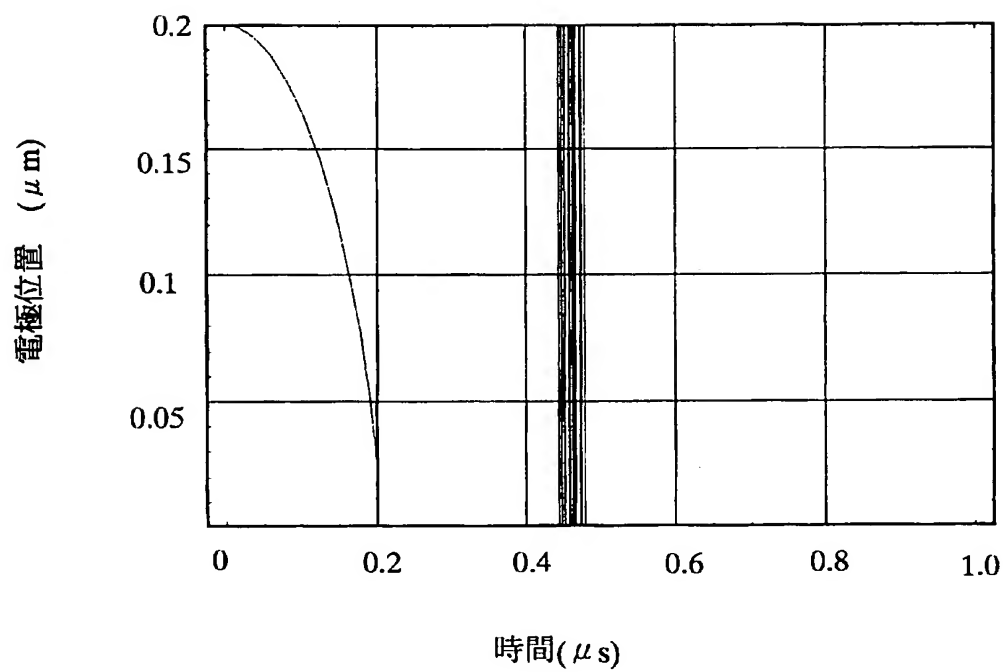
【図 3】



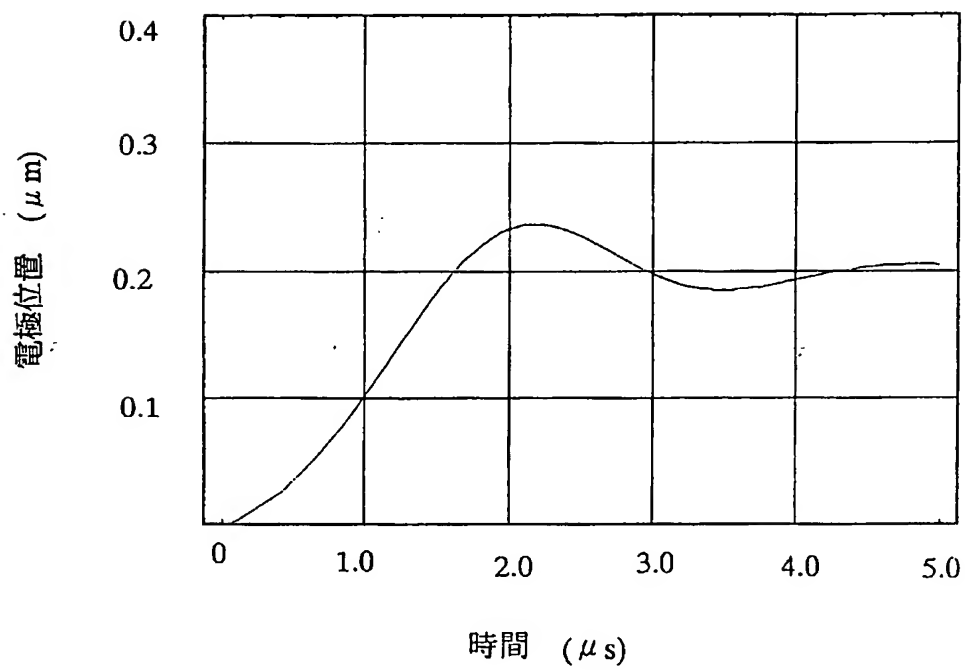
【図 4】



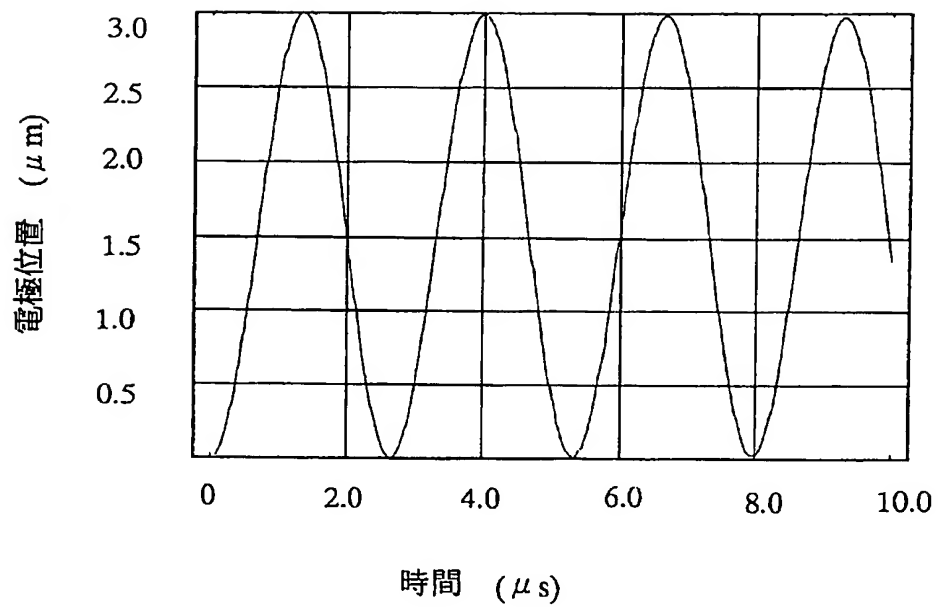
【図 5】



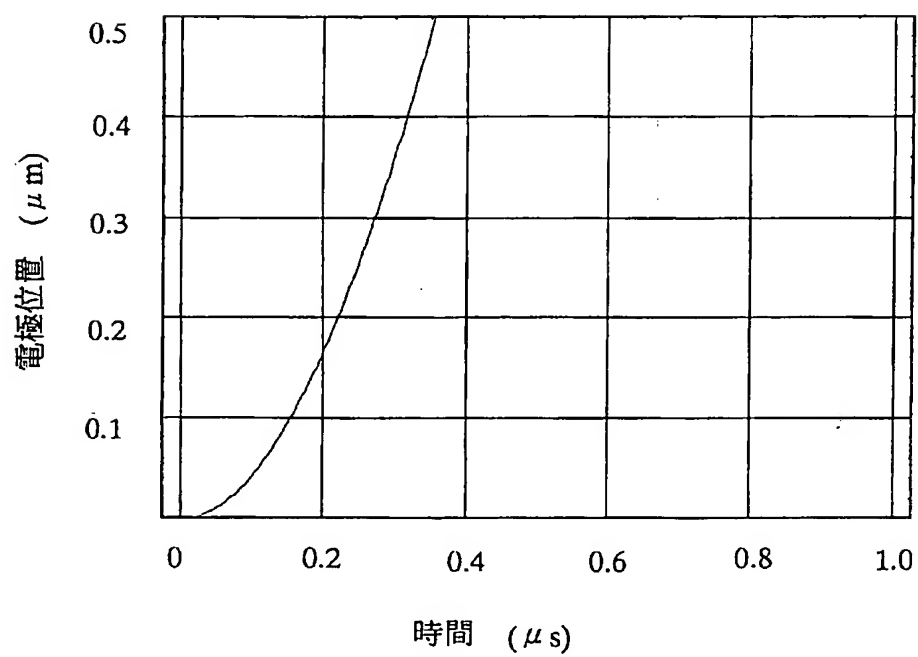
【図 6】



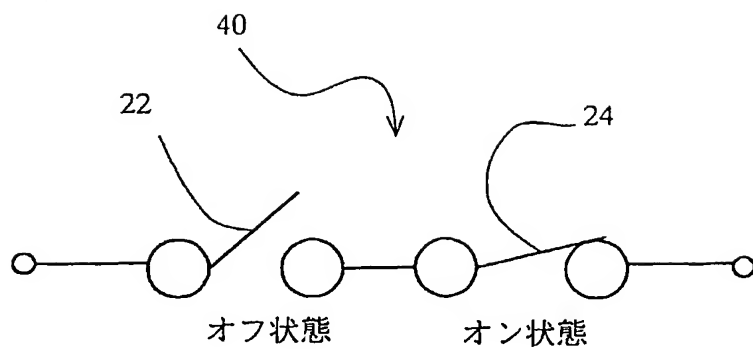
【図 7】



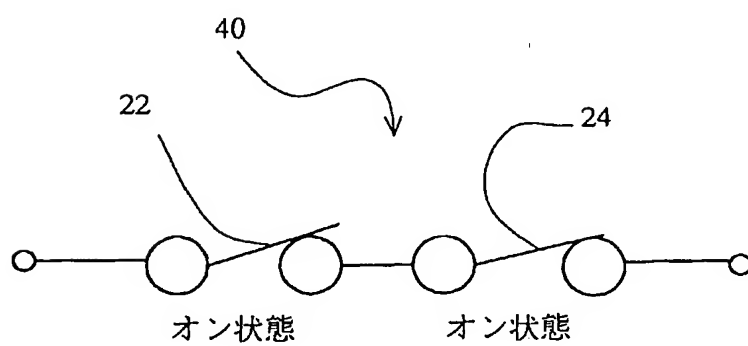
【図 8】



【図 9】



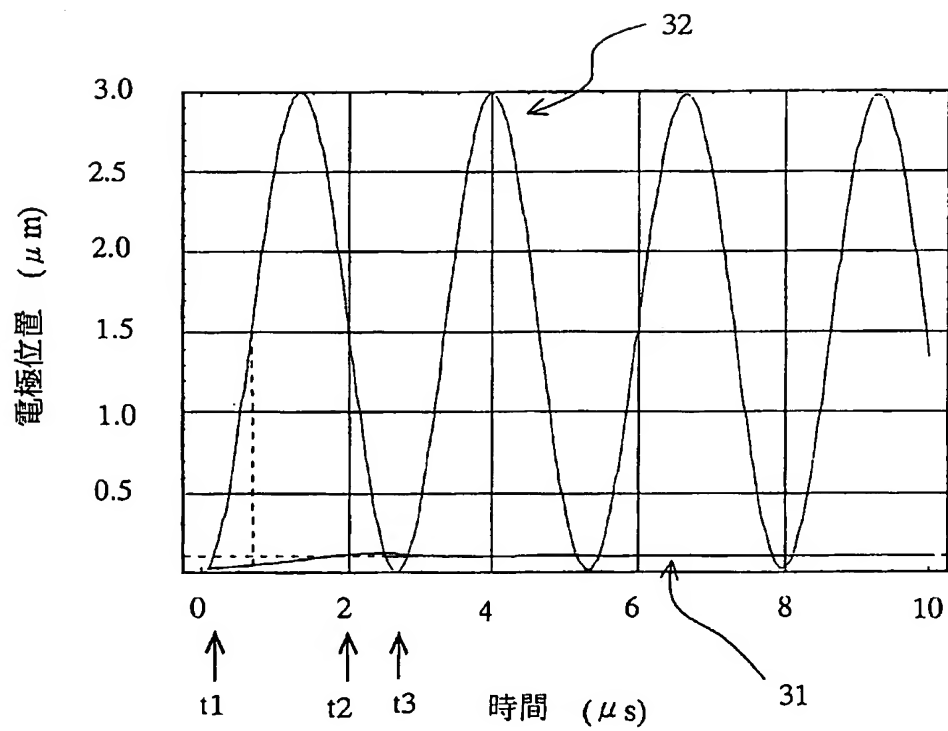
(a) MEMSスイッチ オフ状態



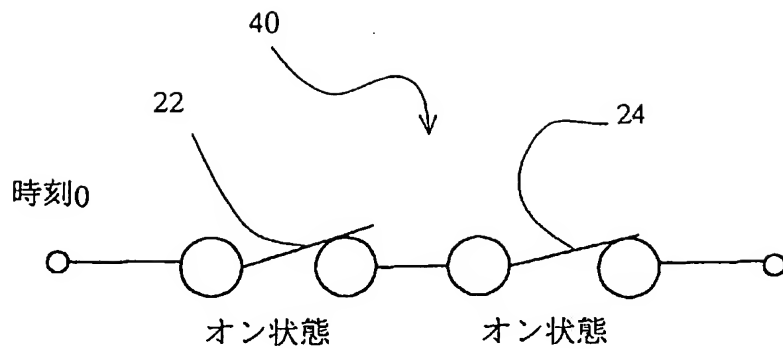
(b) MEMSスイッチ オン状態



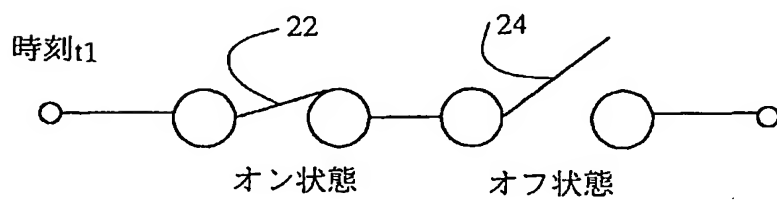
【図 10】



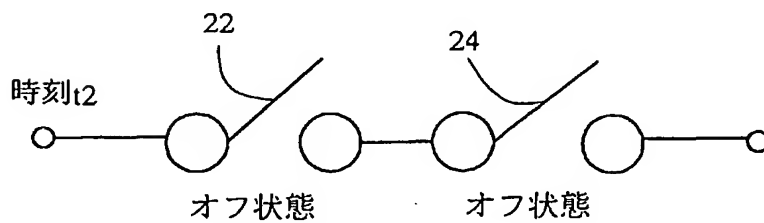
【図 1 1】



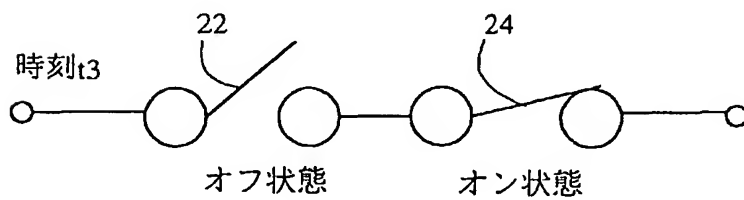
(a)



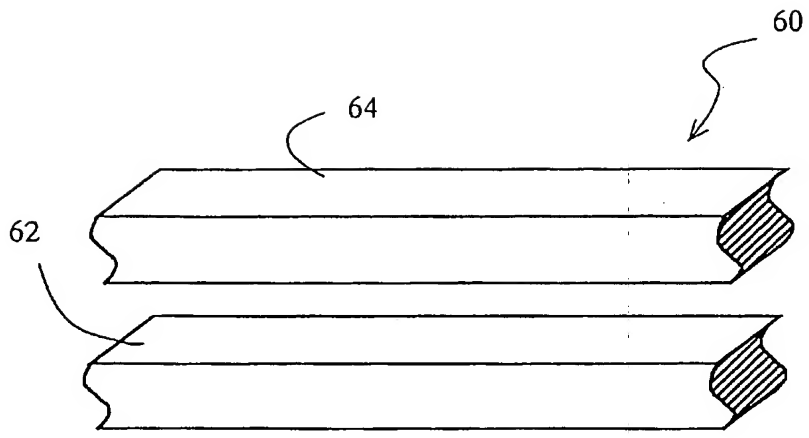
(b)



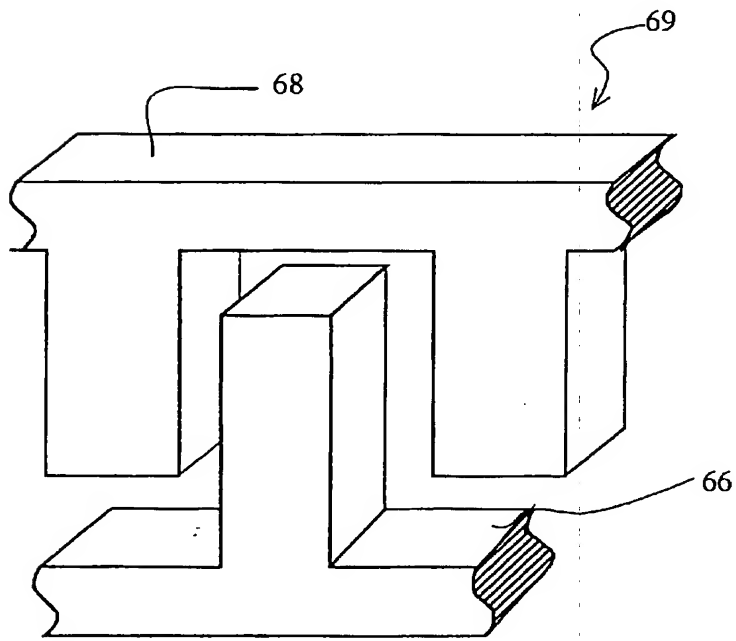
(c)



(d)

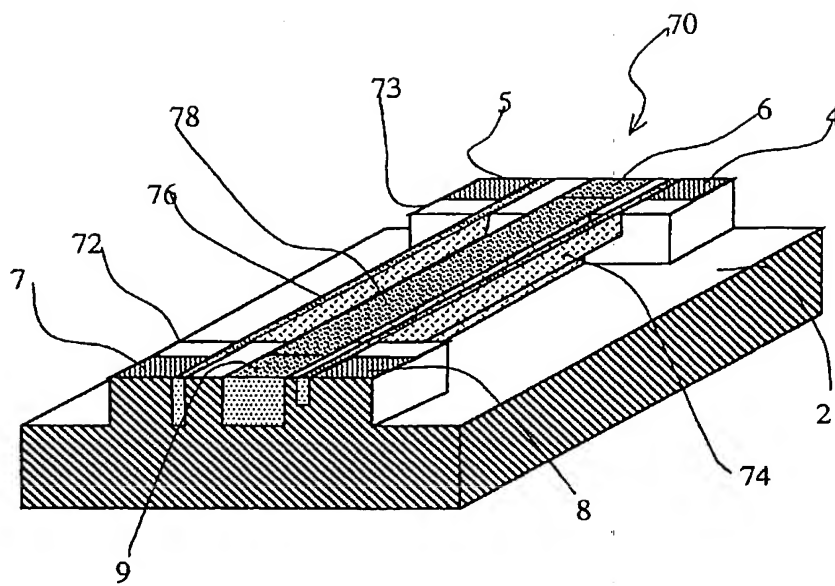


(a)

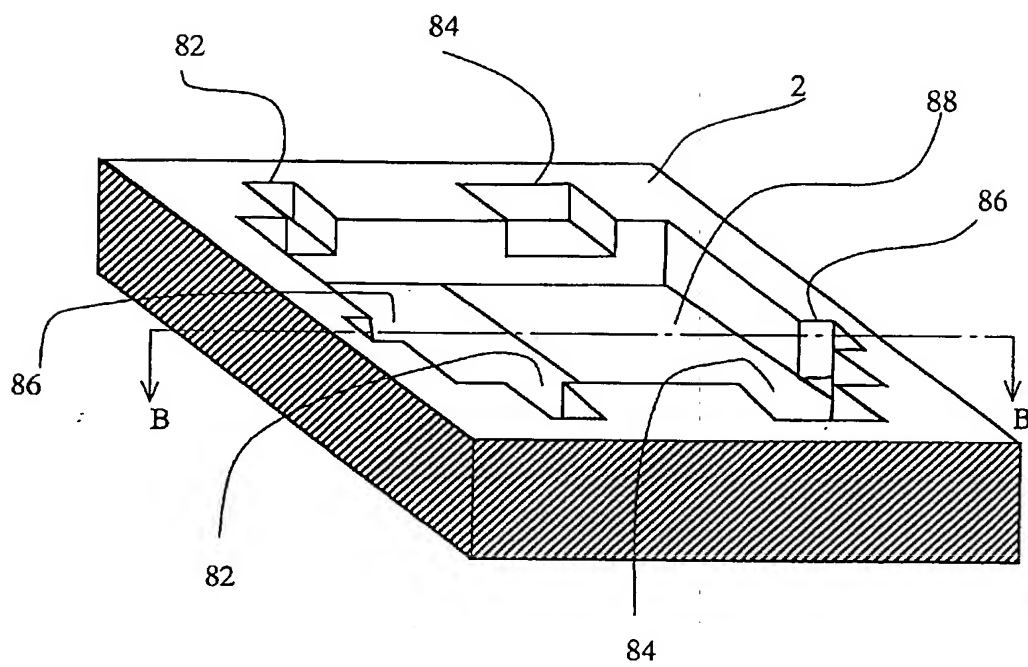


(b)

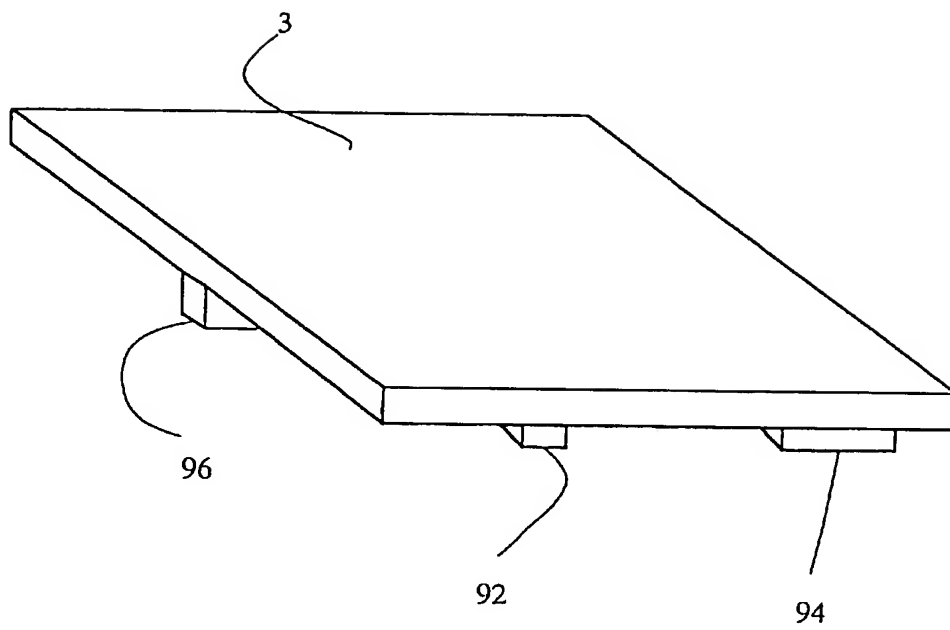
【図 13】

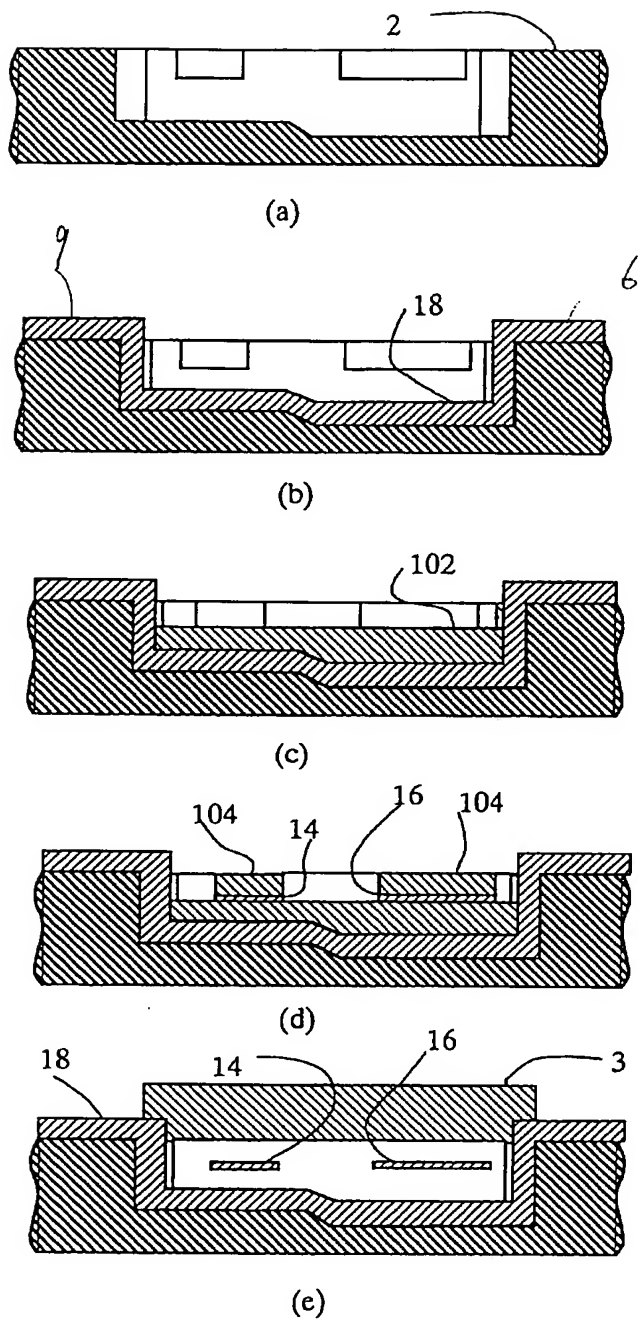


【図 14】

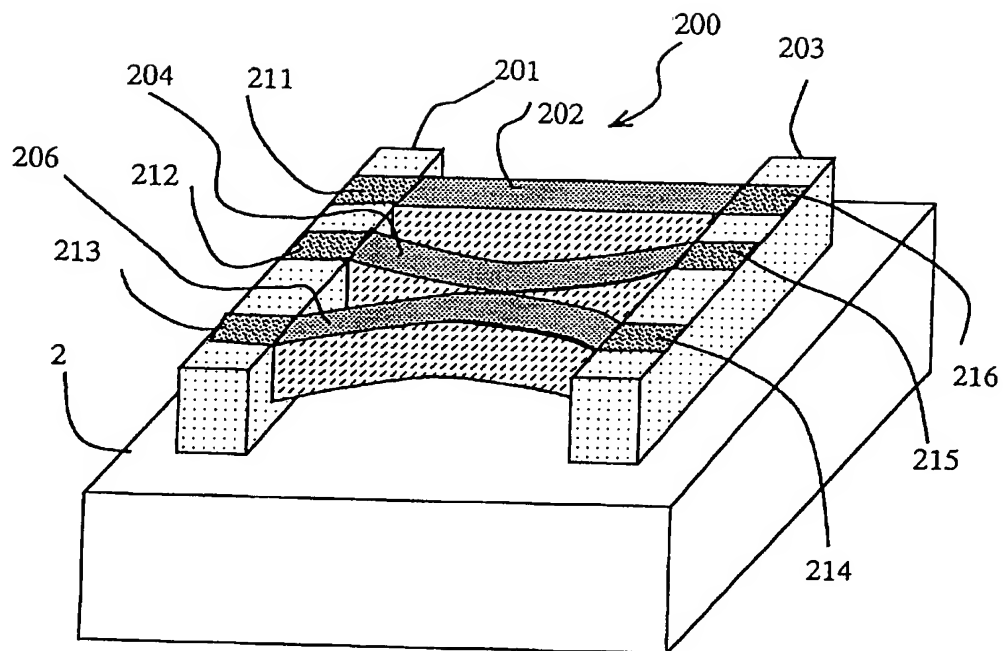


【図 15】

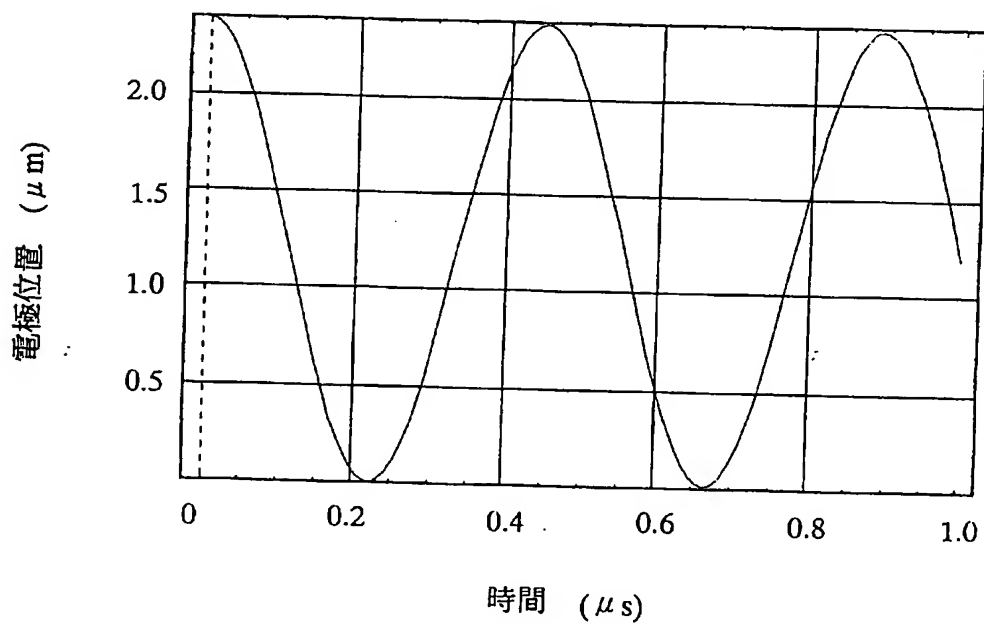




【図 17】



【図 18】



【書類名】要約書

【要約】

【課題】低駆動電圧で高速なスイッチング応答をすることができる電気機械スイッチを提供する。

【解決手段】MEMSスイッチである電気機械スイッチ本体10は、シリコン基板2上に形成された第1アンカー12及び第2アンカー13にて両端を固定かつ装架された第1可動電極14及び第2可動電極16と、これら可動電極に対面した固定電極18とを有し、相対的に弱いばね力の第1可動電極14と固定電極18とにより低電圧駆動可能な第1の電気機械スイッチ22が構成され、相対的に強いばね力の第2可動電極16と固定電極18とにより低電圧駆動でラッチ可能な第2の電気機械スイッチ24が構成されることにより、低駆動電圧により第1可動電極14が高速で変位して第1の電気機械スイッチが高速でオンし、第2可動電極16が復元力により高速に固有振動して第2の電気機械スイッチが高速でオフし、戻ってきた第2可動電極16を低駆動電圧でラッチして、第2の電気機械スイッチがオンする。

【選択図】 図2



出願人履歴

0 0 0 0 0 5 8 2 1

19900828

新規登録

大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地  
松下電器産業株式会社